PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

2000-242963

(43)Date of publication of application: 08.09.2000

(51)Int.Cl.

G11B 7/135 G11B 7/09 G11B 7/12

(21)Application number : 11-041755

(71)Applicant: FUJITSU LTD

(22)Date of filing:

19.02.1999

(72)Inventor: AOYAMA NOBUHIDE

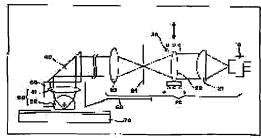
YOSHIKAWA HIROYASU HASEGAWA SHINYA

(54) OPTICAL INFORMATION STORAGE DEVICE AND OPTICAL HEAD

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To easily correct wave aberration by providing the device with a light source, a transmitting part to transmit the light from the light source, a condensing part to condense the transmitted light by the transmitting part and to focus the light on a storage medium, and further with a controlling mechanism of divergence and convergence degrees to adjust the transmitting part to control the divergence and convergence degrees of the light transmitted by the transmitting part.

SOLUTION: The collimated beam generated by a collimator 20 is passed through a reflection prism and refracted by a convergence lens 51 and a solid immersion lens(SIL) 52 to condense on a storage medium 70. In this process, wave aberration exists which is caused by errors in the distance between the convergence lens 51 and the SIL 52, errors in the position of the lenses in the perpendicular direction to the optical axis, or errors in the thickness of the SIL 52.



The wave aberration can be suppressed by moving a first converting lens 22 in the parallel direction to the optical axis by an actuator 30 so as to adjust the collimation degree of the collimated beam generated by the collimator 20 and to convert the collimated beam into a little convergent beam or divergent beam.

(19)日本国体部庁 (JP)

€ 翐 ধ 盐 那特 (ES)

特開2000-242963 (11)特許出願公開番号

(43)公開日 平成12年9月8日(2000.9.8) (P2000-242963A)

チヤン・(参考)	Z 5D118	B 6D119	
IH	G11B 7/135	1/09	7/12
数例記号			
(51)IntCl.	G11B 7/135		7/12

(全19頁) 審査請求 未請求 請求項の数18 OL

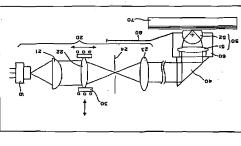
600005223 富士語株式会社	神森川県川崎市中原区上小田中4丁目1番 1号	育山 個秀 神奈川県川崎市中原区上小田中4丁目1番 ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	19 高工銀体がみだい 吉川 浩等 神奈川県川崎市中原区上小田中4丁目1番	1号 富士蓬株式会社内 (74)代理人 100094330 弁理士 山田 正紀	最終頁に第<
(71) 出職人 000005223 富士語株型		(72)発明者	(72) 発明者	(74) 代理人	
特顧平11-41755	平成11年2月19日(1999.2.19)				
(21) 出顧番号	(22) 出順日				

光情報記憶装置および光学ヘッド (54) [発明の名称]

(57) [聚粒]

【課題】 厚み輿差や取付鶴差に起因する波面収差を容 易に補正することができる光情報配憶装置およびそのよ うな光学ヘッドを提供する。

リメートして平行光東を生成するコリメータ20と、そ のコリメータ20を調整することにより、コリメータ2 0が生成する平行光束の平行度を調整する調整機構30 [解決手段] 半導体レーザ10から発せられた光をコ とを備えている。



「請求項1] 所定の配億媒体に光を照射することによ [特許請求の範囲]

って該配値媒体に対する情報のアクセスを行う光情報配 飯装置において、

前配伝達部により伝達された光を集光して前記記憶媒体 前記光源から発せられた光を伝達する伝達部と、 光を発する光源と、

発散収束度を調整する発散収束度調整機構を備えたこと 前記伝達部を調整して、該伝達部により伝達される光の にフォーカスさせる集光部とを編え、さらに、 を特徴とする光情報記憶装置。

【請求項2】 前記伝達部が、前記光源から発せられた 化をコリメートすることによって平行光束を生成するコ リメータを含むものであり、

て、該コリメータにより生成される平行光東の平行度を 調整する平行度調整機構であることを特徴とする請求項 前記発散収束度調整機構が、前記コリメータを調整し 1 記載の光情報記憶装置。

【酵水項3】 前記コリメータが、光源から発せられた 前記平行度調整機構が、前記複数のレンズのうちのいず 光束を発散光束もしくは集光光束に変換する第1変換レ ンメと、前配第1変換レンズによって平行光束が変換さ れてなる発散光束もしくは集光光束を平行光束に戻す第 れかのフンズを光軸に対して平行に移動させるものであ 【糖水項4】 前記コリメータが、前記光源から発せら れた光をコリメートして平行光策を一旦生成するコリメ ―ト部と、前紀コリメ―ト部により―旦生成された平行 光が頃次通過する複数のレンズを備えたものであり、 ることを特徴とする請求項2配載の光情報記憶装置。

対して平行に移動させるものであることを特徴とする請 前記平行度調整機構が、前記第1変換レンズおよび前記 第2変換レンズのうちのいずれが一方のレンズを光軸に 2変換レンズとを備えたものであり、 **水項2記載の光情報配億装置。**

前配コリメータが、前配光源から発せられた発散光をコ 前郡平行度調整機構が、前記コリメートレンズを光軸に [請求項5] 前記光源が発散光を発するものであり、 リメートするコリメートレンズであり、

対して平行に移動させるものであることを特徴とする精 【精水項6】 前記コリメータを羈整することにより、 **水項2記載の光情報記憶装置。**

核コリメータによって生成される平行光束の進行方向を 調整する進行方向調整機構を備えたことを特徴とする請 【精水項7】 前記コリメータが、光顔から発せられた **水項2記載の光情報記憶装置。**

【講求項8】 前記コリメータが、前記光源から発せら 前記造行方向調整機構が、前記複数のレンズのうちのい ずれかのレンメを光輪に対して垂直に移動させるもので あることを特徴とする請求項6記載の光情報記憶装置。 **化が順次通過する複数のレンズを備えたものであり、**

特開2000-242963

8

~ト部と、前記コリメート部により一旦生成された平行 ンズと、前記第1変換レンズによって平行光束が変換さ れてなる発散光東もしくは集光光東を平行光東に戻す第 れた光をコリメートして平行光束を一旦生成するコリメ 光束を発散光束もしくは集光光束に変換する第1変換レ 2変換レンズとを備えたものであり、

前記進行方向闢整機構が、前記第1変換レンズおよび前 記第2変機レンズのうちのいずれかー方のレンズを光軸 に対して垂直に移動させるものであることを特徴とする 請求項6記載の光膚報記憶装置。 10

前記進行方向關整機構が、前配反射体を、前配平行光東 が反射される方向が変わるように回動させるものである 【精水項9】 前記コリメータが、平行光東を平面で反 ことを特徴とする請求項3記載の光情報記憶装置。 射する反射体を備えたものであり、

ンズを含むものであることを特徴とする請求項2記載の 【請求項10】 前記集光部がソリッドイマージョンレ 光情報配憶装置。

【請求項12】 前記記憶媒体に照射されて該記憶媒体 【請求項11】 前記集光部が、超半球面を有するソリ ッドイマージョンレンズを含むものであることを特徴と によって反射された光を用いて、前記集光部によるフォ する請求項2記載の光情報記憶装置。

20

前記フォーカシングエラー検出部による検出結果を前記 **ーカシングのエラーを検出するフォーカシングエラー検** 五部と、

オーカス制御部とを備えたことを特徴とする請求項2配 平行度觸整機構にフィードパックすることにより、前記 集光部によるフォーカスを前記記憶媒体に合わさせるフ 載の光備報配憶装置

【精水項13】 前記記憶媒体が、情報が記憶される同 心円状もしくは螺旋状のトラックを有するものであっ 前記記憶媒体に照射され該記憶媒体によって反射された 光を用いて、前配集光部により光がフォーカスされたフ ォーカス位置と、前記トラックの位置とのずれを検出す

フォーカス位置を前起トラックの位置に合わさせるトラ **ッキング制御卸とを備えたことを特徴とする請求項2記** 前記トラッキングエラー後出部による検出結果を前記進 行方向調整機構にフィードパックすることにより、前記 るトラッキングエラー検出部と、 9

【請求項14】 前記記憶媒体が、前記トラックに沿つ たエンボスピットを形成されてなるものであって、 戦の光情報記憶装置。

れを検出するものであることを特徴とする請求項13配 前記トラッキングエラー検出部が、サンプルサーボ方式 により前記フォーカス位置と前記トラックの位置とのず 散の光情報記憶装置。

あるいは前配記憶媒体表面に接した状態で該記憶媒体表 【請求項15】 前記記憶媒体表面から浮上した状態、

20

-2-

ら発せられた光を該集光部に導く光学系との相互の相対 所望の位置に移動させるスライダ移動部を備えたことを 【請求項16】 前記光源と、前記集光部と、該光願か 位置を固定したまま前記スライダを前記記憶媒体表面の 特徴とする請求項15配載の光情報記憶装置。

【請求項17】 光を発する光顔と、

前記伝達部により伝達された光を集光してフォーカスさ 前記光顔から発せられた光を伝達する伝達部と、 せる集光節とを備え、さらに、

発散収束度を調整する発散収束度調整機構を備えたこと 前記伝達部を調整して、核伝達部により伝達される光の を特徴とする光学ヘッド。

た光をコリメートすることによって平行光東を生成する 【鱗水項18】 前記伝達部が、前記光顔から発せられ 前記発散収束度調整機構が、前記コリメータを調整し コリメータを含むものであり、

て、該コリメータにより生成される平行光束の平行度を 鯛整する平行度調整機構であることを特徴とする請求項 17記載の光学ヘッド。

[発明の詳細な説明]

[000]

光を照射することによってその記憶媒体に対する情報の アクセスを行う光情報記憶装置、および光をフォーカス 【発明の属する技術分野】本発明は、所定の配譲媒体に させる光学ヘッドに関する。

[0002]

【従来の技術】従来より、音声、文字、画像情報等を記 簡する媒体として、CD、CD-ROM、CD-R、D ある1/NAに依存する。このため、光ディスクに対す このような光ディスクにアクセスする光情報配憶装置も 知られている。光情報記憶装置は、照射光を対物レンズ 1、対物レンズの開口数をNAとすると光の回折暇界で る高密度な情報記録を実現するために、短波長レーザ光 で光ディスクに集光することにより光ディスクにアクセ スするものであり、光ディスクに対する情報記録の記録 VD、PD、MOといった光ディスクが知られており、 密度は、媒体上での照射光のスポットサイズに依存す る。そして、そのスポットサイズは、照射光の波長を

【0003】しかし、これまでの光情報記憶装置の光学 **系では、光ディスクと対物レンズとの関がかなり離れて**

おり、その間が空気で満たされているため、対物レンズ

20

ードディスクのスライダにおける浮上量の制御に見られ mersion Lens:以下SILと称する)と収 憶装置の研究が盛んになっている。このような高NAの Jまい、 油浸対物レンズのような髙N Aが実現できなか **った。これに対し、近年、硝材端面と光記録媒体との間 痛を十分に狭くすることにより、対物レンズに入射され** C光のうちNAが 1を越えるような部分を、レンズ端函 スクに照射する技術が提案されている。特に、最近のハ るような、ナノメータオーダの距離制御技術の発達に伴 い、特開平5-189796号公報に開示されているよ うな、ソリッドイマージョンレンズ (Solid Im 東レンズとを含む高NAの対物レンズを用いた光情報記 し、光ディスク記憶媒体との間隔を精密に制御すること 商常の条件では対物レンズの硝材の内面で全反射されて からのエバネッセント嵌やトンネリング光として光ディ に入射された光のうちNAが1を超えるような部分は、 対物レンズを浮上型スライダや褶動型スライダに搭載 で、高密度な情報配億や情報再生が実現される。 [0004]

07

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、SIL 1 Lの厚み等の加工精度や、SILや収束レンズの取付 る。また、従来の光情報記憶装置の光学系では、対物レ ンズが光ディスクの表面に対して垂直な方向に移動する ことにより、記憶媒体上への開射光のフォーカシングが **庁なわれていたが、SILを含む一体化された対物レン** ズにおいては、SILの厚み誤差や取付け誤差に起因す る波面収差のために光の焦点位置がSILの内部に入っ てしまう場合があり、その場合には、対物レンズ全体の また、対物レンズ等をスライダに搭載するとレンズの作 **)距離が非常に小さいため、上記波面収差のために光の** 魚点位置が記憶媒体内部に深く入ってしまった場合にも フォーカシングができない。さらに、SILを含む対物 レンズを一体化すると、光源の波長変動による波面収差 移動ではフォーカシングができないという問題がある。 け精度がかなり厳しく、対物レンズの量産が困難であ を含む対物レンズにおいては、高NAであるために、 と補正することができないという問題もある。 20 30

しおよび収束レンズそれぞれの位置をアクチュエータで 別個に制御する方法も考えられるが、各位置の制御が非 体との距離をナノメータオーダで制御するために、俘上 型スライダや慴動型スライダ等に対物レンズを搭載する ことを考えると、対物レンズは小型かつ軽量であること が必要であるので、対物レンズにアクチュエータを取り 【0005】これらの波面収差を抑制するために、SI 常に難しいという問題がある。さらに、SILと記憶媒 けけるためにはかなりの工夫が必要となる。

源の開発や対物レンズの高NA化の研究が現在盛んに行

媒質の中で光を集光させることにより、開口数が1を超 えて1. 4程度となるような対物レンズを実現する方法

光学顕微鏡における袖浸レンズのように、屈折率の高い

なわれている。対物レンズの高NA化の方法としては、

[0006] 本発明は、上記事情に鑑み、上述したよう な液面収差を容易に補正することができる光膚報記憶装 置、およびそのような光学ヘッドを提供することを目的

【課題を解決するための手段】上記目的を達成する本発 明の光備報記憶装置は、所定の記憶媒体に光を照射する ことによって核配値媒体に対する情報のアクセスを行う 光膚報記憶装置において、光を発する光源と、光源から 発せられた光を伝達する伝達部と、伝達部により伝達さ れた光を鎮光して上記記憶媒体にフォーカスさせる集光 部とを備え、さらに、伝達部を調整して、その伝達部に より伝達される光の発散収東度を調整する発散収束度調 整機構を備えたことを特徴とする。 [0007]

が、光顔から発せられた光をコリメートすることによっ て平行光東を生成するコリメータを含むものであり、上 そのコリメータにより生成される平行光束の平行度を翻 兄発散収束度調整機構が、上記コリメータを調整して、 【0008】本発用の光情報記憶装置は、上記伝達部 **撃する平行度調整機構であることが望ましい。** [0009] 本発明の光情報記憶装置によれば、発散収 果、小さなスポットサイズが実現されるので、高密度な 東度調整機構や平行度調整機構によって光束の発散収束 度等が調整されて液面収差が容易に補正され、その結 情報記録や情報再生を行うことができる。

数のレンズのうちのいずれかのレンズを光軸に対して平 くは集光光束に変換する第1変換レンズと、第1変換レ 5のであり、上記平行度調整機構が、第1変換レンズお よび第2変換レンズのうちのいずれか一方のレンズを光 【0010】本発明の光情報記憶装置は、上記コリメー タが、光顔から発せられた光が鬩吹通過する複数のレン **ートして平行光東を一旦生成するコリメート部と、コリ** ンズによって平行光束が変換されてなる発散光束もしく は集光光束を平行光束に戻す第2変換レンズとを備えた ズを備えたものであり、上記平行度燗燈機構が、上記複 上記コリメータが、上記光願から発せられた光をコリメ メート部により一旦生成された平行光束を発散光束もし 斤に移動させるものであることが望ましく、さらには、 軸に対して平行に移動させるものであることが望まし

れば、平行度調整機構がレンズを光東に対して平行に移 動させることによって平行光束の平行度が容易に調整さ 【0011】これの弱ましい構成の光情報記憶装置によ

[0012]また、本発明の光情報記憶装置は、上記光 頭が発散光を発するものであり、上記コリメータが、光 願から発せられた発散光をコリメートするコリメートレ ノズであり、上記平行度鰯盤機構が、コリメートレンズ を光軸に対して平行に移動させるものであることが好適 [0013] このような好適な構成の光情報記憶装置に よれば、非常に簡単な光学系によって上記目的を達成す ることができ、装置の小型化に有効である。

€

特開2000-242963

コリメータを調整することにより、そのコリメータによ って生成される平行光束の進行方向を調整する進行方向 **調整機構を備えることが望ましい。**

[0015] このような選行方向調整機構を備えること こより、集光部によって光がフォーカスされる位置を顧 整することができる。

記進行方向調整機構が、上記複数のレンズのうちのいず ることが望ましく、さらには、上配コリメータが、上配 光源から発せられた光をコリメートして平行光東を一旦 生成するコリメート部と、コリメート部により一旦生成 第1変換レンズと、第1変換レンズによって平行光東が 変換されてなる発散光束もしくは集光光束を平行光東に うちのいずれか一方のレンズを光軸に対して垂直に移動 [0016] このような進行方向調整機構を備えた光情 異記憶装置は、上記コリメータが、光顔から発せられた 光が順次通過する複数のレンズを備えたものであり、上 れかのレンズを光軸に対して垂直に移動させるものであ された平行光東を発散光東もしくは集光光東に変換する **戻す第2変換レンズとを備えたものであり、上記進行方** 向調整機構が、第1変換ワンズおよび第2変換レンズの させるものであることが望ましい。 10 20

【0017】これらの窒ましい構成の光情報記憶装置に よれば、進行方向調整機構がレンズを光軸に対して垂直 に移動させることによって光束の進行方向が容易に調整 【0018】また、進行方向調整機構を備えた光情報記 意装置は、上記コリメータが、平行光束を反射する反射 体を備えたものであり、上記進行方向調整機構が、反射 体を、平行光東が反射される方向が変わるように回動さ せるものであることが好適である。

よれば、進行方向調整機構が反射体を回動させることに 【0019】このような好適な構成の光情報記憶装置に よって光束の進行方向が容易に調整される。

[0020]また、本発明の光情報記憶装置は、上記集 とが好ましく、さらには、上記集光部が、超半球面を有 **光部がソリッドイヤージョソレンズを含むものであるこ** するソリッドイマージョンレンズを含むものであること

よれば、ソリッドイマージョンレンズによって小さなス 【0021】これらの好ましい構成の光情報記憶装置に ポットが得られて、高密度な情報記録や情報再生を行う ことができる。 が好ましい。 40

[0022]また、本発明の光情報記憶装置は、上記記 スを記憶媒体に合わさせるフォーカス制御部とを備えた 億媒体に照射されてその記憶媒体によって反射された光 を用いて、上記集光部によるフォーカシングのエラーを **強出するフォーカシングエラー検出部と、フォーカシン グエラー検出部による検出結果を上記平行度調整機構に** フィードバックすることにより、集光的によるフォーカ

ことが望ましい。

20

【0014】さらに、本発明の光情報記憶装置は、上記

【0030】本発明の光学ヘッドによれば、発散収束度 **郷整機構や平行度調整機構によって光東の発散収東度等** 5調整されて波面収差が容易に補正され、その結果、微 **小な集光スポットを実現することができる。**

説明し、その後、その問題点を踏まえて実施形態を説明 [発明の実施の形態] 以下、本発明の実施形態について 説明するに当たり、先ず、比較例とその問題点について

部により光がフォーカスされたフォーカス位置と、トラ

【0024】さらに、本発明の光情報記憶装置は、上記 記憶媒体が、情報が記憶される同心円状もしくは螺旋状 のトラックを有するものであって、記憶媒体に照射され その記憶媒体によって反射された光を用いて、上記集光 ックの位置とのずれを検出するトラッキングエラー検出 部と、トラッキングエラー検出部による検出結果を上記 進行方向調整機構にフィードバックすることにより、フ **グ制御部とを備えたことが望ましく、さらには、上記記** 態媒体が、上記トラックに沿ったエンボスピットを形成 されてなるものであって、上記トラッキングエラー検出 トラックの位置とのずれを検出するものであることが望 【0025】このようなトラッキング制御部を備えた光 情報記憶装置によれば、フォーカス位置のずれの検出結

スが記憶媒体に合わされるので、小さなスポットを配箘

媒体上に形成することができる。

[0032] 図1は、半球のSILが用いられた第1比 **校例を示す図であり、図2は、組半球のS1Lが用いら** れた第2比較例を示す図である。また、図1および図2 には、光情梅記徹装置の光学ヘッドのうちの対物ワンズ 丘傍のみが示されている。

オーカス位置をトラックの位置に合わさせるトラッキン

部が、サンプルサーボ方式により上記フォーカス位置と

ました。

って屈折されて収束光束16に変換され、その収束光束 基板2 a と、情報が記憶される記憶層2 b と、記憶層を が到達することにより記憶媒体2に対するアクセスが行 [0033] 図1には、平行光東1mを記憶媒体2にフ **ォーカスする対物レンズ3が示されており、この対物レ** ンズ3は、収束レンズ3aと半珠のSIL3bによって 16は、SIL3bの半球面で屈折されることなくSI 5。この焦点を結んだ光のエバネッセント波等が配憶媒 体2に照射されるように、SIL3bは配値媒体2に非 保護する保護膜2cで構成されており、記憶層2bに光 構成されている。平行光東18は、収東レンズ38によ 常に近接した位置に保持されるので、光は実質的に記憶 われる。記憶媒体2に対するアクセス方法は周知の技術 媒体2にフォーカスされることとなる。 記憶媒体2は、 L3b内に入射され、S1L3bの平面上で焦点を結 でありこれ以上の説明は省略する。 2

> 果が進行方向調整機構にフィードパックされて、フォー カス位置が調整されるので、記憶媒体上の所望の位置が

とが好適であり、このスライダを備えた光情報記憶装置

ま上記スライダを上記記憶媒体表面の所望の位置に移動 【0027】上述したようなスライダを備えた光情報記 篋装置によれば、集光部と記憶媒体表面との閒隔を一定

させるスライダ移動部を備えることが好適である。

に至る光の光路が固定されることとなり、上述した波面

収差が安定的に補正される。

に保つことができる。また、上述したようなスライダ移 動部を備えた光情報記憶装置によれば、光源から集光部 は、光を発する光顔と、光顔から発せられた光を伝達す

【0028】上記目的を達成する本発明の光学ヘッド

る伝達部と、伝達部により伝達された光を集光してフォ **一カスさせる集光部とを備え、さらに、伝達部を調整し** て、その伝達部により伝達される光の発散収束度を調整

媒体表面に接した状態でその記憶媒体表面に沿って移動

上記記憶媒体表面から浮上した状態、あるいは上記記憶 する、上記集光部が固定されてなるスライダを備えるこ は、上記光源と、上記集光部と、光源から発せられた光 を集光部に導く光学系との相互の相対位置を固定したま

【0026】さらにまた、本発明の光情報記憶装置は、

確実にアクセスされる。

ンズ3 aの関ロ数はsingで与えられ、SIL3bの 【0034】収束レンズ3a により平行光東1a が変換 されてなる収束光束16の錐角を26とすると、収束レ 屈折率をnとすると、対物レンズ3全体の関ロ数はNA L3bを作成することにより、対物レンズ3全体として =n・sln bとなり、屈折率が十分に高い材料でSl 1を越える開口数を実現することができる。

超半球のSIL4bによって構成された対物レンズ4が 上配同様に、収束光東15の離角を26、S1L45の **団折率をnとすると、図2に示す対物レンズ4全体の開** I数はNA=n・n・sin Bとなり、上記同様に、S 1 L4bの材料として高屈折率の材料を踏択することに より、1を越える開口数を有する対物レンズ4を実現す bは、SIL4bの超半球面でさらに屈折されてSIL 示されており、平行光東18は、収東レンズ48によっ て屈折されて収束光東1 b に変換され、その収束光東1 4 b内に入射され、SIL4bの平面上で無点を結ぶ。 [0035] 図2には、図1同様の収取レンズ4aと、 20

[0036] 図1や図2に示す丝物11×3, 4は、記 意媒体表面に沿って移動するスライダに搭載され、この スライダによってSIL3b,4bが、配館媒体に近接 した位置に保持される。対物レンズ3, 4が搭載される スライダとしては、記憶媒体表面を摺動する褶動型スラ イダや、記憶媒体から浮上した状態で移動する浮上型ス ライダが知られている。

【0038】図3には、対物トンメの一座として図2に 示す対物レンズ4が示されており、スライダの一例とし 【0037】図3は、SILを含む対物レンズがスライ ダに搭載された様子を示す図である。

くなるという問題が生じる。

9

ンズ4の光軸方向(図3の上下方向)を2方向、2方向 【0039】ここで、図3の右側に示すように、対勢レ に対して垂直な平面をXーY平面、SIL4もの厚みを

C 降上型スライダ5が示されている。

ズ4 a およびS I L 4 bの取付けに際し、収束レンズ4 aとSIL4bとの相対的な配置について、光軸方向の 配置位置ずれΔ2や、X~Y平面内の配置位置ずれΔX [0040] SIL4bの加工に際してSIL4bの厚 み饌差∆dが生じ、また、スライダ5に対する収束レン を生じる。これらの誤差等に起因して光束の波面がゆが み波面収差が生じる。 【0041】図4は、光軸方向の配置位置ずれ△2に起 因する彼面収差を示すグラフであり、図5は、XーY平 面内の配置位置ずれ∆Xに起因する液面収差を示すグラ プであり、図6は、厚み鰕差△dに起因する波面収差を 示すグラフである。 [0042] 図4、図5、図6の微幅には、図1や図2 に示す平行光東を多数の光線の東と考えた場合に、それ ら多数の光線が対物レンズの設計集光位置に到達する際 における光の波のばらつき具合が、光の波長で規格化さ れた分散で示されており、このばらつき具合が欲面収差 に相当する。

れた場合のグラフが波線し4, L5, L6で示されてい る。さらに、図4、図5、図6には、十分小さな厭躰ど ームスポット径が得られるための波面収差量の目安であ [0043]また、図4、図5、図6には、図1に示す **半球のSIL3bを含む対物レンズ3が用いられた場合** に示す組半昧のSIL4bを含む対物レンズ4が用いら るマレシャルの基準値が一点鎖線して,L8,L9で示 **のグラフが直線し1, L2, L3で示されており、図2** されている。

れており、位置ずれ∆Xが数+μmを越えると彼面収差 量がマレシャルの基準値を越えてしまうことが示されて れており、位置ずれΔZや厚み誤差Δdが数μmを越え とが示されている。また、図5には摘状のグラフが示さ [0044] 図4および図6には直線状のグラフが示さ ると波面収差量がマレシャルの基準値を越えてしまうこ

梅爾2000-242963

9

いる。つまり、SILの加工精度や、収束レンメ毎の取 て、記憶媒体上へ照射光をフォーカスすることができな り付け精度としては、数=m以下、あるいは数+=m以 **下といった高い精度が要求され、対物レンズの量産が困** 罐であるという問題点がある。また、このような高精度 を満足できない場合には、スポット径が大きくて記録密 度が低いという問題が生じたり、あるいは、図3に示す ようにSIL4b内に焦点位置fが入り込んでしまっ

が、そのようなアクチュエータによる位置制御は難しい ズ4gやSIL4bの位置を制御するアクチュエータを という問題がある。また、SIL4bを記憶媒体に近接 させて保持するためには、スライダ5は小型で軽量であ ることが必要であるので、スライダ5にアクチュエータ を搭載するためにはかなりの工夫が必要であるという問 【0045】また、図3に示すスタイダ5に、収束レン 搭載すれば、理論的には収差を補正することができる 思もある。

- 実施形態を含む、本発明の光情報記憶装置の第1実施 【0046】上記問題点を踏まえて、以下、本発明の実 施形態について説明する。先ず、本発明の光学ヘッドの 形態について説明する。

2

[0047] 図7は、第1実施形態の光学系の一部を示

光束を生成する、本発明にいうコリメート部の一例であ 光束が一旦焦点を結んだ後の発散光東を平行光東に戻す に散けられた、迷光を取り除くアパーチャ24が示され 本発明にいうコリメータの一種であり、本発明にいうコ り除くことによって彼面収差を抑える働きをするが、本 [0048] この図1には、レーザ光を発散光として発 する半導体レーザ10が示されている。また、半導体レ **−ザ10から発せられた発散光東をコリメートして平行** るコリメートレンズ21と、その平行光東を収東光東に 変換し一旦焦点を結ばせる第1変換レンズ22と、収束 第2変換レンズ23と、収東光東が一旦焦点を結ぶ位置 第2変換レンズ23、およびTパーチャ24によってコ リメータ20が構成されている。このコリメータ20は リメータはこの図7に示す構成に限られるものではない ことは当然である。また、アパーチャ24は、迷光を取 **ており、コリメートレンズ21、第1般後レンズ22、** 28 9

[0049]また、この図7には、本発明にいう平行度 が、以下の説明は、アクチュエータ30が第2変換レン 30は、第1変換レンズ22を、光軸に対して平行な方 た、第1変換レンズ22や第2変換レンズ23の移動方 顕監機構および進行方向調整機構の一例であるアクチュ エータ30が示されている。ここに示すアクチュエータ 向や、光軸に対して垂直な方向に駆動するものである ズ23を駆動する場合にも全く同様に当てはまる。ま 法としては、ポイスコイルを用いたアクチュエータの 発明にいうコリメータに必須のものではない。 20

4

収束度調整機構が、上記コリメータを調整して、そのコ

光東を生成するコリメータを含むものであり、上記発散

【0029】 本発明の光学ヘッドは、上配伝達部が、光 顔から発せられた光をコリメートすることによって平行

する発散収束度調整機構を備えたことを特徴とする。

本発明にいう平行度調整機構は、コリメートレンズ21 他、マイクロメータによる手動調整等も考えられるが、 ここではアクチュエータが採用されている。さらには、 を光軸方向に移動させるものであってもよい。

イダ同様に記憶媒体上に微小スポットを形成することがキ ライダとしては浮上型のスライダと慴動型のスライダが も、記憶媒体に接するスライダ端面とSILの平面とを |0050| また、この図1には、反射プリズム40が 示され、図3同様に、収束レンズ51およびS1L52 からなる対物レンズ50が搭載された浮上型のスライダ 60が示されている。この対物レンズ50は、本発明に いう集光部の一例である。上記図3で説明したようにス 考えられ、この図7には一例として降上型のスライダ6 0が示されている。浮上型のスライダは、記憶媒体70 との相対速度により、ナノメータ構度でSIL52と記 SIL52の平面に集光された照射光が、微小スポット のままで記憶媒体70上に照射される。つまり、この図 一カスすることが、すなわち記憶媒体10にフォーカス することに相当する。また、褶動型のスライダにおいて 数ナノメータ以下だけずらすことにより、浮上型のスラ 7 に示された構成の場合、SIL52の平面に光をフォ 箘媒体70との間隔を調節することができ、そのため、

51に入射し、図2戸様に、収束レンズ51によって屈 折されて収束光に変換され、SIL52によりさらに屈 0、収束レンズ51およびSIL52はスライダ60に 固定されており、図4、図5、図6に示したような波面 収差を生じさせる原因となった、収束レンズ5 1 および SIL52の間隔誤差や光軸に垂直な方向の配置誤差や **超半球のSIL52の厚み誤差が存在する。後述するよ** って第1変換レンズ22が光軸に平行な方向に移動され ることにより、コリメータ20によって生成される平行 【0051】コリメータ20によって生成された平行光 東は、反射プリズム40によって反射されて収東レンズ 折されて記憶媒体70上に集光される。反射プリズム4 うに、このような被面収差は、アクチュエータ30によ 光束の平行度が調整されて平行光束が若干収束光束ある いは発散光束にされることで抑制される。

9

[0052]以下に示す表1には、対物レンズ50の仕 様の一例が示されている。但し、図7にはSILの例と して組半球のSILが示されているが、以下の表1に

は、半球のSILが採用された例も示されている。

[0053]

SILの心が率 n=1,8.75 n=1.875極半球 (r=0.5mm) # (r = 0.5mm) SILの種類 収束レンズの関ロ数 NA=0.65 NA=0.35 ※【0055】また、以下の表2には、コリメートレンズ 30 21、第1変換レンズ22、および第2変換レンズ23 の仕様の一倒が示されている。 [0054] この数1に示されている対物レンズの仕様 は、半球のSILおよび超半球のSILのうちのいずれ のSILが採用された場合であっても、対物レンズ50

の開口数がNA=1.22となるように設定されてい

[0056]

[表2]

光束径¢ (mm) 2.8~4.0 8. 2.8 焦点距離 1 (mm) 0 コリメートレンズ 第1変物アンズ 第2変数レンズ

とした、第1変換レンズ22の光軸方向への移動により 【0057】以下、これらの表1,2に示す仕様を前提 補正された後の波面収差について説明する。

【0058】図8は、光軸方向の配置位置ずれ∆2に起 図9は、XーY平面内の配置位置ずれAXに起因する波 は、厚み欝差∆dに起因する波面収差が補正された結果 因する波面収差が補正された結果を示すグラフであり、 面収差が補正された結果を示すグラフであり、図10

2 [0059] 図8, 図9, 図10の縦軸および構軸は、 を示すグラフである。

られた場合のグラフが直線し10, L11, L12で示 ているが、縦輪および横軸のスケールは異なっている場 9.図10には、半隊のSILを含む対物レンズが用い されており、組半球のSILを含む対物レンズが用いら れた場合のグラフが嵌線L13,L14,L15で示さ れており、マレシャルの基準値が一点鎖線L16,L1 それぞれ、図4、図5,図6の縦軸および横軸に対応し 合がある。また、図4,図5,図6同様に、図8,図 7, L18で示されている。

【0060】まず、図8と図4とを比較すると、図9の

⊛

グラフに示す、光軸方向の配置位置ずれ∆2による波面 収差量は、SILに半球レンズ及び餡半球レンズのどち り極めて低く加えられており、図4に示す、補正がない らが用いられた場合であっても上述したような補正によ 場合に比べて大幅に波面収差が改善されている。

収差の抑制効果が小さい。つまり、本発明による効果は [0061] 次に、平面内の配置位置ずれ∆Xに起因す る波面収差に関して、図9と図5とを比較すると、上述 したような補正により波面収差は改善されている。ただ し、半球のSILを使用した場合には、補正による被面 超半球レンズを用いた場合に特に有効である。

故面収差に関して、図1.0と図6とを比較すると、上述 F回っており、SILに半球レンズが用いられた場合で 【0062】さらに、SILの厚み酸差∆dに起因する しに超半球レンズが用いられた場合には、波面収差が図 10のグラフ全体に亘ってマレシャルの基準値をかなり あっても、波面収差はグラフのほぼ全体に亘ってマレシ したような補正により波面収差が抑制されており、SI ャルの基準値以下になっている。

[0063]このように、本発明に係る構成により、S できる。さらにまた、光顔の液長変動による波面収差の 起因する被面収差を補正することができる。また、上述 したように、図りに示すアクチュエータ30が第2変換 らに、上記説明は、配置概差等のうちの一種類の誤差だ I Lを含む対物レンズの配置誤差やレンズの加工誤差に 図10に示されている効果は全く遜色なく得られる。さ うな補正により液面収差が十分に抑制されることが期待 欝差が複合的に生じている場合であっても、上述したよ レンズ23を移動させるものであっても、図8, 図9, けが生じている仮想的な場合についての説明であるが、 抑制も期待できる。

【0064】図7に示すスライダ60はスイングアーム 20もスイングアーム80上に配置されている。このス 80に固定されており、半導体レーザ10やコリメータ イングアーム80は、本発明にいうスライダ移動部の一 [0065] 図11は、スイングアーム80上に配置さ れたコリメータ20等を示す斜視図である。

端に固定されており、コリメータ20や半導体レーザ1 0は、スイングアーム80の回動軸81付近に配置され 先端が軽くなり、後述するシーク動作が迅速かつ確実に と、コリメータ20との間隔が常に一定であるため、一 [0066] スライダ60は、スイングアーム80の先 ている。このような配置によって、スイングアーム80 行われる。また、スライダ60等がスイングアーム80 度コリメータ20を調整して波面収差を抑えると、シー に固定されて配配されることによって、スライダ60 ク動作時における再調整が不要であるという利点があ

【0067】この図11には、ディスク形状をした記憶

20

岩

特別2000-242963

媒体10が示されており、この配像媒体10は、モータ によって回転されて使用される。また、この記憶媒体7 0 には、情報を記憶するトラックが同心円状に設けられ ており、スイングアーム80が回動軸81を中心として 回動することにより、スライダ60が配憶媒体10上を 所望のトラックまで移動するシーク動作が行われる。ま た、上述したように、アクチュエータ30によって第1 で、記憶媒体10上の照射光スポット位置が移動制御さ れて、照射光スポット位置をトラック上に合わせるいわ 変換レンズ22が光軸と垂直な方向に移動されること 10

【0068】図12は、記憶媒体に形成されたトラック ゆるトラッキング動作が行われる。 の一例を示す概念図である。

同心円、螺旋あるいは逆螺旋等が考えられるが、この図 12には同心円状にトラックが形成された配態媒体70 ング動作やシーク動作を行うための目印としてエンボス ピットや連続案内溝が形成され、トラッキングの手段と しては、予め記憶媒体上に形成された案内溝からの検出 光の回折を利用したプッシュプル法や、服射光を3つに 分離して検出する3ピーム法等が知られている。この図 1.2 には、上記目印の一例として千鳥マーク状のエンボ が例示されている。また、一般に記憶媒体にはトラッキ スピット71が刻印された記憶媒体70が示されてお [0069] 配億媒体に形成されるトラックの形状は、 20

る。また、ここでは、このエンボスピットが用いられる いわゆるサンプルサーボ方式のトラッキングが行なわれ 連続グループを有する記憶媒体を前提としたトラッキン グに比べて、記録トラックを横断するシーク時でも近接 場光で検知できるという利点がある。このため、サンプ ルサーボ方式は、SILが用いられた光情報配憶装置に 有効なトラッキング手段であり、書き機え可能な光磁気 ディスクや相変化配録を用いる場合には特に有効なトラ ッキング手段である。本実施形態では、情報の書き換え る。このようなサンプルサーボ方式のトラッキングは、 り、情報は2列のエンボスピット71の間に記憶され

30

【0010】図13は、サンプルサーボ方式のトラッキ が可能な光磁気ディスクが用いられる。 ングの説明図である。

上述したようにこの2つのエンボスピット71の間に情 報が記憶される。また、この図13には、記憶媒体上に 照射された光の篳光スポット90も示されており、鎮光 スポット90は、記憶媒体が回転することによって、図 13の矢印Fが示すように図の右方へと移動し、2つの 【0011】この図13には、図12に示す千鳥マーク 状のエンボスピット71のうちの2つが示されており、 エンボスピット71上を順次通過する。 \$

は、集光スポット90がエンボスピット71上を通過す る際に強度変闘される。図13の左上には、検出信号強 【0072】集光スポット90に集光された光は記憶媒 体によって反射されて検出され、その検出信号の強度

[0073] 図14は、第1実施形態のフォーカス制御 度の時間変化を示すグラフ100が示されており、この グラフ100には、千鳥マーク状に形成された2つのエ ンポスピット71の形成位置の差に相当する時間関隔T を経た2回の強度変調が現れている。これらの強度変調 の変闢強度11, 12がサンプリングされ、それちの差動 信号より、トラックに対する集光スポット90の位置す れを示すトラッキングエラー信号が検出される。このト ラッキングエラー信号に基づいて照射光のスポット位置 の移動制御が行われることでトラッキングが行われる。 系およびトラッキング制御系を表す構成図である。

2に集光され、半導体レーザの光量モニタや、オートバ [0074] 半導体レーザ10から出射されコリメート レンズ21により平行光東にされた光は、偏光ピームス 反射光は集光レンズ121によりフォトディテクタ12 プリッタ110によって透過光と反射光に分離される。 ワーコントロールに用いられる。

4、第2変換レンズ23を介して、スライダ60に固定 [0077] 配億媒体70から反射された光は、再び偏 光ピームスプリッタ110に到摩して反射され、ピーム 【0015】 偏光ピームスプリッタ110からの感過光 は、照射光として、第1変換レンズ22、アパーチャ2 【0076】 スライダ60には磁界コイル131が設け 0に磁界が印加される。磁界コイル131に磁界変觸駆 動装置132からの変調信号が入力されると変調磁界が 発生し、その変調磁界が印加されながら光が照射される ことで記憶媒体70に情報が記録される。記憶媒体10 られたおり、この路界コイル131によった記憶媒体1 された対物レンズにより記憶媒体70上に集光される。 スプリッタ140によって透過光と反射光に分割され から情報が読み出される際には磁界は印加されない。

は、レンズ151、ナイフエッジ152を介して2分割 光はフォーカシングエラー信号の検出に用いられる。フ オーカシングエラー信号の検出方法としては、ナイフエ ッジ法、非点収差法、スポットサイズ検出法または臨界 角法等が考えられ、どの方法で検出を行っても何ら問題 ない。この図14には一例としてナイフエッジ法が示さ れており、ピームスプリッタ140により反射された光 フォトディテクタ153に到達する。2分割フォトディ テクタ153からの信号は差動アンプ154によって検 り、差動アンプ154は本発明にいうフォーカシングエ ラー検出部の一例である。このフォーカシングエラー信 号がフォーカス制御系155に入力され、フィードバッ ク信号がフォーカス制御系155からアクチュエータ3 0に入力される。このフィードバック信号に応じて第1 [0078] ピームスプリッタ140により反射された 出され、フォーカシングエラー信号が得られる。つま 変換レンズ22が光軸と平行な方向に移動されること

変化するような分離光学系を用いる場合には、フィード 態媒体70にフォーカスが合わせられる。上述したよう スライダ60によりナノメータの間隔で制御されている ため、一度光学系を調整すれば再度のフォーカシング制 御は必要ない。しかし、例えば、情報の高速シークを行 なうためにスライダ60を単独で移動させる、光路長が パック信号を用いたフォーカシング制御が特に有効とな に、第1実施形態では、SILの配置観差や加工観差に 起因する被面収差を第1変換レンズ22の位置の移動に より補正している上、SILと記憶媒体10との間隔は

は、トラッキング制御と信号検出に用いられる。ビーム スプリッタ140を透過した光は、ウォラストンプリズ ム161により偏光成分が分離され、レンズ162を経 オトディテクタ163からの信号は、差動アンプ170 により光磁気信号として検出されて検出系171に入力 【0019】上記ピームスプリッタ140を透過した光 て2分割フォトディテクタ163に到達する。2分割フ

号となってトラッキング制御系181に入力される。ト し、このトラッキングエラー信号に基づいたフィードバ アクチュエータ30によってこのフィードバック信号に 【0080】また、2分割フォトディテクタ163から の信号は、和算アンプ180によって足し合わされ、エ ンボスピットによって強度変調されたサンプルサーボ信 トラッキング制御系181は、本発明にいうトラッキン 応じて第1変換レンズ22が光軸に垂直な方向に移動さ グエラー検出部とトラッキング制御部とを兼ねている。 ック信号がアクチュエータ30に入力される。従って、 ラッキング制御系181は、図13で説明したように、 サンプルサーボによるトラッキングエラー信号を検出 れてトラッキングが行われる。 30

[0081] さちに、図12に示す千鳥マーク状のエン 一ボ信号から自己クロックが生成される。この自己クロ ックに基づいて、記憶媒体10を回転させるスピンドル ボスピット71は毎間隔に設けられており、サンプルサ モータ190の回転速度が一定速度に制御される。

ロ数の対物レンズで、配憶媒体に高密度に記録再生を行 [0082] 上述した構成により、SILを用いた高階 うことができる。

5

【0083】以上で第1実施形館についての説明を終了 て説明する。但し、他の実施形態については、第1実施 し、以下、第1実施形態とは異なる他の実施形態につい 形態との相違点についてのみ説明し共通点についての量 [0084] 図15は、本発明の第2実施形態を示す図

と、本発明にいうスライダ移動部が第1実施形態とは異 【0085】この第2実施形骸は、コリメータの構成 なっている。

S

で、記憶媒体10上の照射スポット径が制御されて、記

9

1 疫機レンメ2 0 2 あるいは第2 変換レンメ2 0 3の位 [0086] コリメータ200は、半導体レーザ10か **ちの光をコリメートするコリメートワンメ201と、コ** リメートレンズ201によってコリメートされて生成さ 2と、第1変換レンズ202によって変換されてなる発 散光束を平行光束に戻す第2変換レンズ203で構成さ 変換レンズ203が、その収束光束が焦点を結ぶ前に平 行光束に戻すものである場合であっても、波面収差を抑 れた平行光束を発散光束に変換する第1変換レンズ20 れており、第1変換レンズ202と第2変換レンズ20 この第2実施形態でも、アクチュエータ30によって第 **一タ200によって生成される平行光束の平行度が調整** されて、SILの取付け闕差や、加工観差に起因する破 平行光東を収東光東に変換するものであり、かつ、第2 置が光軸と平行な方向に闢整されることにより、コリメ 3の設置は、いわゆるガリレオ型望激鏡の配置である。 面収差が抑制される。また、第1変換レンズ202が、 制する効果に何ち遜色はない。

9

0やコリメータ200等が固定され、それらを図15の るスライダ移動部210が備えられている。このような スライダ移動部210であっても、シーク動作時にスラ イダ60とコリメータ200との間隔が一定に保たれる [0087]また、この第2実施形骸には、スライダ6 奥行き方向に走る2本のレール211に沿って移動させ ので波面収差の補正効果が安定している。

[0089] 上述した第1実施形態では、記憶媒体上の[,] [0088] 図16は、本発明の第3実施形態を示す図

御されているが、この第3実施形態では、ガルパノミラ 照射光スポット位置が、第1変換レンズの移動により制 てもスポット位置調整が可能であり、そのような構成の **一220によってスポット位置が制御されており、ガル** また、ミラー230がガルバノミラーである構成であっ 場合には、コリメートレンズ21とミラー220とミラ バノミラー220は本発明にいう進行方向調整機構の-例であり、コリメートレンメ21とガルバノミラー22 **一230によって本発明にいうコリメータが構成されて** 0によって本発明にいうコリメータが構成されている。 いると観念される。

【0090】また、この第3実施形態には、コリメート レンズ21を光軸に平行な方向に移動させるアクチュエ うにコリメートレンズを移動させる黥節機構は、装置の は、本発明にいう平行度調整機構の一例である。このよ ータ240が備えられており、アクチュエータ240 小型化の上で有効である。

ライダ60を移動させる。このようにスライダ60を単 れており、このスライダ移動部250は、図16の左右 方向に走るレール251に沿って移動することによりス 60を単独で移動させるスライダ移動部250が備えら 【0091】さらに、この第3実施形態には、スライダ

条関2000-242963

独で移動させることにより、高速なシーク動作が可能と

[0093] 上述した各実施形態では、SILとして半 映フンメもるこは超半級フンメが用いられた対物フンメ 第4実施形態では、本発明にいう集光部として上述した 対物レンズに替えて反射型のSIL(またはSIM:ソ が本発明にいう集光部として用いられる例を示したが、 [0092]以下、第4実施形態について説明する。 リッドイマージョンミラー) が用いられる。

レンズのタオレのみであるが、透過面260gと反射面 のような反射型のSIL260が用いられる場合であっ 【0094】図17は、反射型のS1Lの一例を示す図 である。反射型のSIL260においては、配置楔差は 260b, 260cがあるため、各面260a, 260 b, 260cの加工誤差と厚みの誤差が問題となる。こ ても、上述した各実施形態における被面収差の補正が有 効である。

[0095]

20

[発明の効果] 以上説明したように、本発明の光情報配 億装置によれば、厚み観差や取付観差に起因する波面収 差を容易に補正することができる。その結果、SILを 紀憶媒体上に微小なスポットを実現することができ、さ らに、服射スポットの配態媒体表面上の位置を精密に制 御することで、情報の高密度な記録や、高密度に記録さ 含む高NAの対物レンズにおいて、故面収差を抑制し、 れた情報の再生を実現することができる。 【0096】また、本発明の光学ヘッドによれば、上述 したような被面収差を容易に補正することができ、その 結果、SILを含む高NAの対物レンズにおいて、波面 収差を抑制し微小なスポットを実現することができる。

30

[図1] 半球のSILが用いられた第1比較例を示す図 [図面の簡単な説明]

[図2] 超半球のSILが用いられた第2比較例を示す

図である。

【図3】SILを含む対物レンズがスライダに搭載され た様子を示す図である。

【図4】光軸方向の配置位置ずれ△2に起因する夜面収 差を示すグラフである。

【図5】X-Y平面内の配置位置ずれ∆Xに起因する故 面収差を示すグラフである。

40

【図6】厚み鰕差Δ dに起因する波面収差を示すグラフ

である。

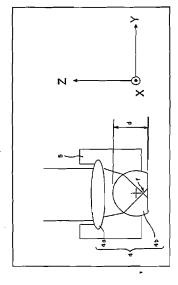
[図8] 光軸方向の配置位置ずれ△2に起因する該面収 [図1] 第1実施形態の光学系の一部を示す図である。

【図9】 X − Y 平面内の配置位置ずれ Δ X に起因する波 面収差が補正された結果を示すグラフである。 差が補正された結果を示すグラフである。

【図10】厚み鰕差△dに起因する波面収差が補正され た結果を示すグラフである。

20

[EX



特開2000-242963 20 22,202 第1変換レンズ 23,203 第2変態レンズ

3

【図11】スイングアーム上に配置されたコリメータ等

を示す斜視図である。

6

30, 240 70722-9 対物アンズ 収束レンズ

9

[図13] サンプルサーボ方式のトラッキングの説明図

概念図である。

[図12] 記憶媒体に形成されたトラックの一例を示す

[図14] 第1実施形態のフォーカス制御系およびトラ

[図15] 本発明の第2実施形態を示す図である。 [図16] 本発明の第3実施形態を示す図である。 [図17] 反射型のSILの一例を示す図である。

ッキング制御系を表す構成図である。

2714 SIL

エンギスプット 記憶媒体

210,250 スライダ移動部 トラッキング制御系 フォーカス制御系 スイングアーム 155 181 08 01

2 2 0

ガルバノミラー

反射型のSIL

20, 200 = 19x-9 21, 201 = 19x-10xx

10 半衛体レーザ

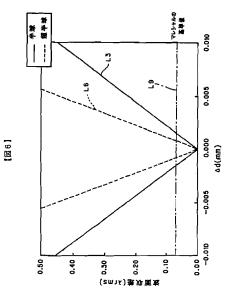
[符号の説明]

[図1]

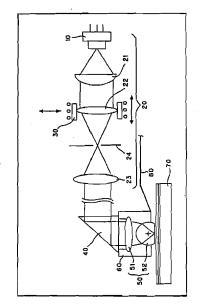
[図12]

-12-



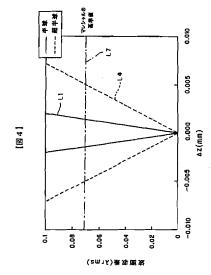


[图7]

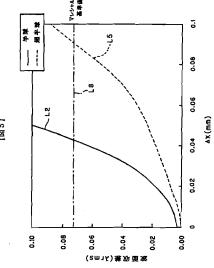


特開2000-242963

(13)

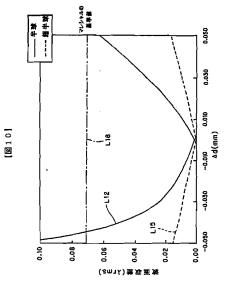


[図2]



-13

-4-



0.030

42(mm)

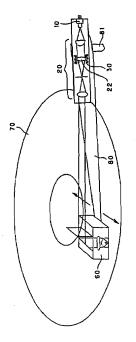
-0.010

-0.030

0.00

(Smrk)整对面整 60. 0.

[图11]



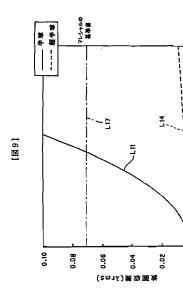
特開2000-242963

(15)

[88]

0.10

0.08



0.08

90.0

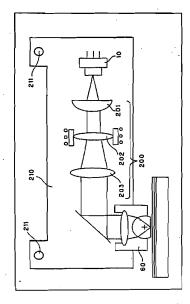
0.04 AX(mm)

20.0

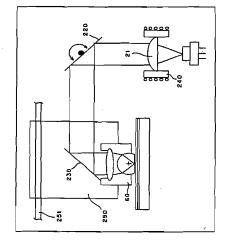
0.0

12

16-



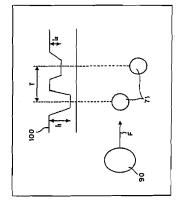
[國16]



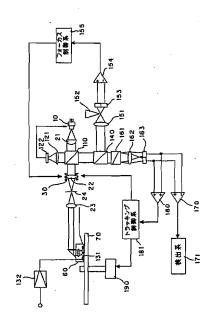
特開2000-242963

(13)

[图13]

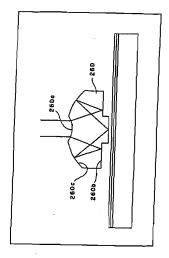


[図14]



-11-

-18-



ソロントページの指表

(72) 黎明者 是谷川 信也 神奈川県川崎市中原区上小田中4丁目1番 1号 富士通株式会社内

ドターム(御学) 50118 AAO6 BAO3 BAO4 CA13 GG12 DC05 DC07 50119 AA38 CAO6 EAO3 ECO1 ECSO JAO2 JAO5 JA44 MAO6